

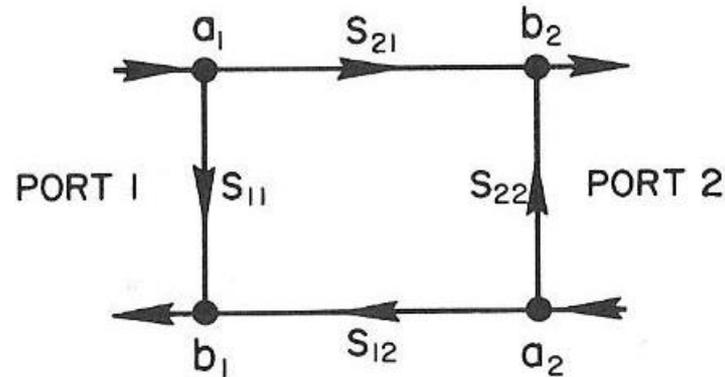
CIRCUITI A MICROONDE

Parte 3

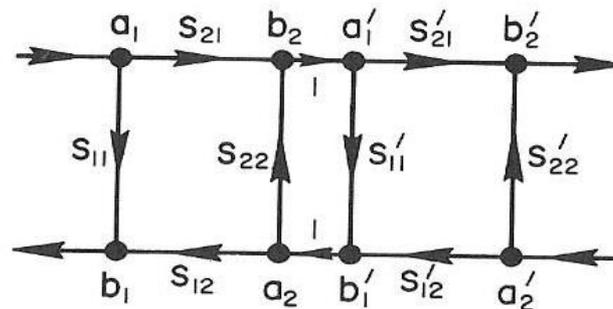
Le Giunzioni a Due Bocche

Prof E. Valentinuzzi

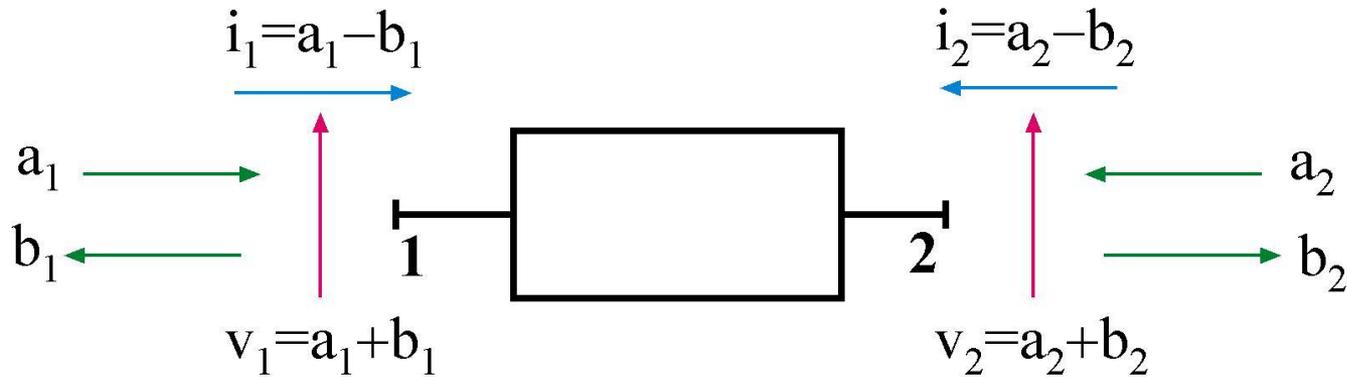
Per analizzare il flusso di energia di una rete a due porte si può utilizzare una rappresentazione della rete a mezzo di **grafi di flusso** che fanno riferimento ai parametri della matrice di diffusione S



Per rappresentare due reti a due porte in cascata bisogna rispettare i versi delle connessioni se si vuole che b_2 e a_1' rappresentino lo stesso nodo



Giunzioni a due bocche



Descrizione tramite matrici di

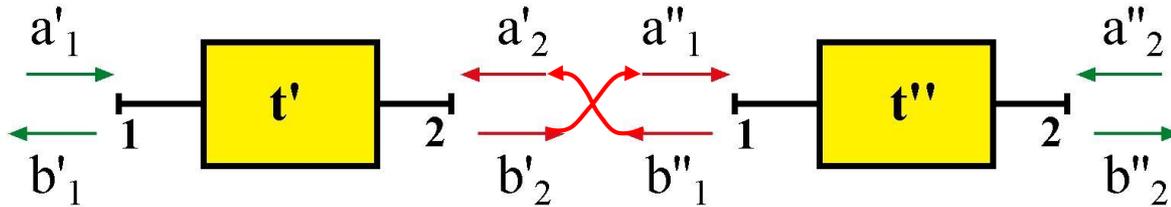
- Impedenza** $\mathbf{v} = \mathbf{z} \mathbf{i}$
- Ammettenza** $\mathbf{i} = \mathbf{y} \mathbf{v}$
- Diffusione** $\mathbf{b} = \mathbf{s} \mathbf{a}$

ma anche

Matrice di trasmissione $\begin{vmatrix} a_1 \\ b_1 \end{vmatrix} = \mathbf{t} \begin{vmatrix} b_2 \\ a_2 \end{vmatrix}$

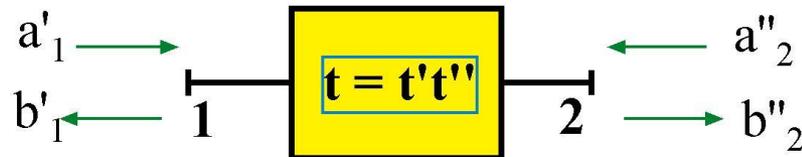
Matrice catena $\begin{vmatrix} v_1 \\ i_1 \end{vmatrix} = \mathbf{c} \begin{vmatrix} v_2 \\ -i_2 \end{vmatrix}$

Proprietà della matrice di *trasmissione*

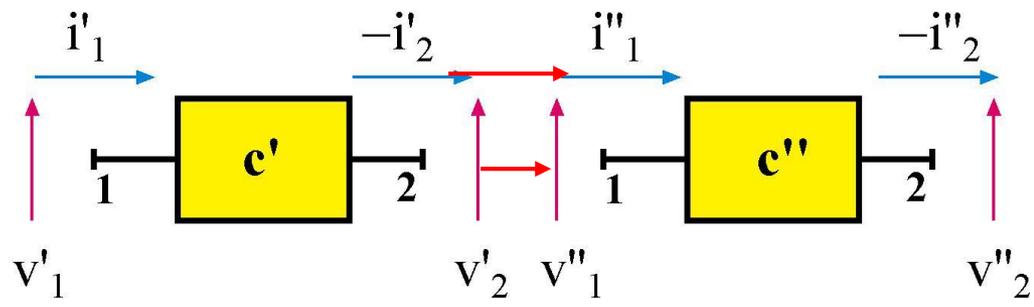


Due giunzioni connesse in cascata: $\left\{ \begin{array}{l} b'_2 = a''_1 \\ a'_2 = b''_1 \end{array} \right.$

$$\begin{vmatrix} a'_1 \\ b'_1 \end{vmatrix} = \mathbf{t}' \begin{vmatrix} b'_2 \\ a'_2 \end{vmatrix} = \mathbf{t}' \begin{vmatrix} a''_1 \\ b''_1 \end{vmatrix} = \mathbf{t}' \mathbf{t}'' \begin{vmatrix} b''_2 \\ a''_2 \end{vmatrix}$$

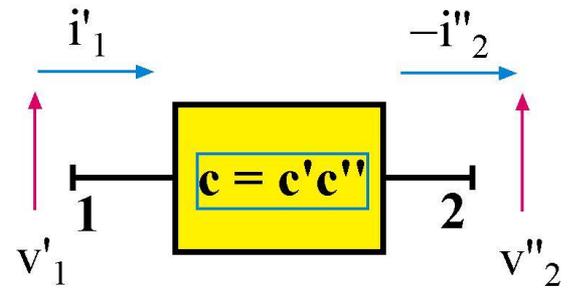


Proprietà della matrice *catena*



Due giunzioni connesse in cascata: $\left\{ \begin{array}{l} v'_2 = v''_1 \\ -i'_2 = i''_1 \end{array} \right.$

$$\begin{bmatrix} v'_1 \\ i'_1 \end{bmatrix} = \mathbf{c}' \begin{bmatrix} v'_2 \\ -i'_2 \end{bmatrix} = \mathbf{c}' \begin{bmatrix} v''_1 \\ i''_1 \end{bmatrix} = \mathbf{c}' \mathbf{c}'' \begin{bmatrix} v''_2 \\ -i''_2 \end{bmatrix}$$



Relazioni tra matrici

Procedimento generale:

Dati due vettori $[p_1 \ p_2]$ e $[p_3 \ p_4]$

fra i quali esiste la relazione matriciale:

$$\begin{bmatrix} p_1 \\ p_2 \end{bmatrix} = \mathbf{m} \begin{bmatrix} p_3 \\ p_4 \end{bmatrix}$$

Si può scrivere: $\begin{bmatrix} \mathbf{e} & -\mathbf{m} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \\ p_4 \end{bmatrix} = \mathbf{0} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & -m_{11} & -m_{12} \\ 0 & 1 & -m_{21} & -m_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \\ p_4 \end{bmatrix} = \mathbf{0}$

Sia $\mathbf{q} [q_1, q_2, q_3, q_4]$ legato a $\mathbf{p} [p_1, p_2, p_3, p_4]$ dalla relazione:

$$\mathbf{p} = \mathbf{r} \mathbf{q} \quad \{\mathbf{r} (4 \times 4)\}$$

$$(\mathbf{e} \quad -\mathbf{m}) \mathbf{r} \mathbf{q} = \mathbf{0}$$

Relazioni tra matrici

$$(\mathbf{e} \quad -\mathbf{m})\mathbf{r}\mathbf{q} = \mathbf{0}$$

$$\left| \begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & -m_{11} & -m_{12} \\ 0 & 1 & -m_{21} & -m_{22} \end{array} \right| \left| \begin{array}{cc|cc} \mathbf{R}_{11} & \mathbf{R}_{12} & & \\ r_{11} & r_{12} & r_{13} & r_{14} \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} & r_{24} \\ \hline r_{31} & r_{32} & r_{33} & r_{34} \\ r_{41} & r_{42} & r_{43} & r_{44} \end{array} \right| \left| \begin{array}{c} \mathbf{q}_1 \\ \mathbf{q}_2 \\ \mathbf{q}_3 \\ \mathbf{q}_4 \end{array} \right| = \mathbf{0}$$

$$(\mathbf{e} \quad -\mathbf{m})\mathbf{r}\mathbf{q} = (\mathbf{e}\mathbf{R}_{11} - \mathbf{m}\mathbf{R}_{21} \quad \mathbf{e}\mathbf{R}_{12} - \mathbf{m}\mathbf{R}_{22})\mathbf{q} = \mathbf{0}$$

Premoltiplicando entrambi i membri per $(\mathbf{e}\mathbf{R}_{11} - \mathbf{m}\mathbf{R}_{21})^{-1}$

$$\left| \mathbf{e} \quad (\mathbf{e}\mathbf{R}_{11} - \mathbf{m}\mathbf{R}_{21})^{-1}(\mathbf{e}\mathbf{R}_{12} - \mathbf{m}\mathbf{R}_{22}) \right| \left| \begin{array}{c} \mathbf{q}_1 \\ \mathbf{q}_2 \\ \mathbf{q}_3 \\ \mathbf{q}_4 \end{array} \right| = \mathbf{0} \quad \left(\left| \mathbf{e} \quad -\mathbf{m} \right| \left| \begin{array}{c} \mathbf{p}_1 \\ \mathbf{p}_2 \\ \mathbf{p}_3 \\ \mathbf{p}_4 \end{array} \right| = \mathbf{0} \right)$$

Relazioni tra matrici

Pertanto
$$\begin{vmatrix} q_1 \\ q_2 \end{vmatrix} = \mathbf{n} \begin{vmatrix} q_3 \\ q_4 \end{vmatrix} \quad \mathbf{n} = -(\mathbf{e} \mathbf{R}_{11} - \mathbf{m} \mathbf{R}_{21})^{-1} (\mathbf{e} \mathbf{R}_{12} - \mathbf{m} \mathbf{R}_{22})$$

Esempio:

relazione tra matr. di trasmissione e matr. di diffusione

$$\begin{vmatrix} a_1 \\ b_1 \end{vmatrix} = \mathbf{t} \begin{vmatrix} b_2 \\ a_2 \end{vmatrix} \quad \begin{vmatrix} b_1 \\ b_2 \end{vmatrix} = \mathbf{s} \begin{vmatrix} a_1 \\ a_2 \end{vmatrix} \quad \mathbf{p} = \begin{vmatrix} b_1 \\ b_2 \\ a_1 \\ a_2 \end{vmatrix} \quad \mathbf{q} = \begin{vmatrix} a_1 \\ b_1 \\ b_2 \\ a_2 \end{vmatrix}$$

$$\mathbf{r} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{R}_{11} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \mathbf{R}_{12} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{R}_{21} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \mathbf{R}_{22} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Relazione tra t e s

$$(\mathbf{eR}_{11} - \mathbf{mR}_{21})^{-1} = \left| \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} s_{11} & s_{12} \\ s_{21} & s_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right|^{-1} = \frac{1}{s_{21}} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ s_{21} & -s_{11} \end{pmatrix}$$

$$(\mathbf{eR}_{12} - \mathbf{mR}_{22}) = \left| \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} s_{11} & s_{12} \\ s_{21} & s_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right| = \begin{pmatrix} 0 & -s_{12} \\ 1 & -s_{22} \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{t} = -\frac{1}{s_{21}} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ s_{21} & -s_{11} \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 & -s_{12} \\ 1 & -s_{22} \end{pmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{s_{21}} & -\frac{s_{22}}{s_{21}} \\ \frac{s_{11}}{s_{21}} & -\frac{\mathbf{dets}}{s_{21}} \end{vmatrix}$$



$$\mathbf{s} = \begin{vmatrix} \frac{-1 + z_{11} - z_{22} + \det \mathbf{z}}{1 + z_{11} + z_{22} + \det \mathbf{z}} & \frac{2z_{12}}{1 + z_{11} + z_{22} + \det \mathbf{z}} \\ \frac{2z_{21}}{1 + z_{11} + z_{22} + \det \mathbf{z}} & \frac{-1 - z_{11} + z_{22} + \det \mathbf{z}}{1 + z_{11} + z_{22} + \det \mathbf{z}} \end{vmatrix}$$

$$\mathbf{z} = \begin{vmatrix} \frac{1 + s_{11} - s_{22} - \det \mathbf{s}}{1 - s_{11} - s_{22} + \det \mathbf{s}} & \frac{2s_{12}}{1 - s_{11} - s_{22} + \det \mathbf{s}} \\ \frac{2s_{21}}{1 - s_{11} - s_{22} + \det \mathbf{s}} & \frac{1 - s_{11} + s_{22} - \det \mathbf{s}}{1 - s_{11} - s_{22} + \det \mathbf{s}} \end{vmatrix}$$

$$\mathbf{t} \begin{array}{c} \xrightarrow{\text{yellow}} \\ \xleftarrow{\text{yellow}} \end{array} \mathbf{s} \quad \mathbf{z} \begin{array}{c} \xrightarrow{\text{yellow}} \\ \xleftarrow{\text{yellow}} \end{array} \mathbf{t}$$

$$\mathbf{t} = \begin{pmatrix} \frac{1}{s_{21}} & -\frac{s_{22}}{s_{21}} \\ s_{21} & s_{21} \\ \frac{s_{11}}{s_{21}} & -\frac{\det \mathbf{s}}{s_{21}} \\ s_{21} & s_{21} \end{pmatrix} \quad \mathbf{s} = \begin{pmatrix} \frac{t_{21}}{t_{11}} & \frac{\det \mathbf{t}}{t_{11}} \\ t_{11} & t_{11} \\ \frac{1}{t_{11}} & -\frac{t_{12}}{t_{11}} \\ t_{11} & t_{11} \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{z} = \begin{pmatrix} \frac{t_{11} + t_{12} + t_{21} + t_{22}}{2} & \frac{2 \det \mathbf{t}}{t_{11} + t_{12} - t_{21} - t_{22}} \\ \frac{t_{11} + t_{12} - t_{21} - t_{22}}{2} & \frac{t_{11} - t_{12} - t_{21} + t_{22}}{t_{11} + t_{12} - t_{21} - t_{22}} \\ t_{11} + t_{12} - t_{21} - t_{22} & t_{11} + t_{12} - t_{21} - t_{22} \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{t} = \begin{pmatrix} \frac{1 + z_{11} + z_{22} + \det \mathbf{z}}{2 z_{21}} & \frac{1 + z_{11} - z_{22} - \det \mathbf{z}}{2 z_{21}} \\ -\frac{1 + z_{11} - z_{22} + \det \mathbf{z}}{2 z_{21}} & \frac{-1 + z_{11} + z_{22} - \det \mathbf{z}}{2 z_{21}} \\ -\frac{1 + z_{11} - z_{22} + \det \mathbf{z}}{2 z_{21}} & \frac{-1 + z_{11} + z_{22} - \det \mathbf{z}}{2 z_{21}} \end{pmatrix}$$

Proprietà di un 2-bocche reale

$$\det(\mathbf{e} - \tilde{\mathbf{s}}^* \mathbf{s}) > 0 \quad \Rightarrow \quad \det \begin{pmatrix} 1 - |s_{11}|^2 - |s_{21}|^2 & -s_{11}^* s_{12} - s_{22} s_{21}^* \\ -s_{11} s_{12}^* - s_{22}^* s_{21} & 1 - |s_{22}|^2 - |s_{12}|^2 \end{pmatrix} > 0$$

$$\mathbf{Q}_p = \text{minore principale di } (\mathbf{e} - \tilde{\mathbf{s}}^* \mathbf{s})$$

$$\det(\mathbf{Q}_p) > 0 \quad \Rightarrow \quad \begin{cases} |s_{11}|^2 + |s_{21}|^2 < 1 \\ |s_{22}|^2 + |s_{12}|^2 < 1 \end{cases}$$

Proprietà di un 2-bocche **privo di perdite**

Si è visto che la matrice di diffusione di un multipolo privo di elementi dissipativi è una matrice unitaria cioè vale la relazione

$$\tilde{\mathbf{S}}^* \mathbf{S} = \mathbf{e}$$

Questa relazione equivale a un sistema di $n+(n-1)/2$ equazioni che si ottengono eguagliando a uno i prodotti scalari di ogni riga o colonna per la coniugata di se stessa ed eguagliando a zero i prodotti scalari di ogni riga o colonna per la coniugata di una riga o colonna diversa.

Tali equazioni consentono di ridurre il numero di elementi indipendenti della matrice di diffusione in quanto dati alcuni elementi è possibile ricavare gli altri

Proprietà di un 2-bocche

Assenza di perdite

$$(\mathbf{e} - \tilde{\mathbf{s}}^* \mathbf{s}) = 0 \implies \tilde{\mathbf{s}}^* \mathbf{s} = \mathbf{e} \implies \mathbf{s} \tilde{\mathbf{s}}^* = \mathbf{e}$$

$$\begin{pmatrix} \mathbf{s}_{11}^* & \mathbf{s}_{21}^* \\ \mathbf{s}_{12}^* & \mathbf{s}_{22}^* \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{s}_{11} & \mathbf{s}_{12} \\ \mathbf{s}_{21} & \mathbf{s}_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \implies \begin{cases} |\mathbf{s}_{11}|^2 + |\mathbf{s}_{21}|^2 = 1 \\ |\mathbf{s}_{22}|^2 + |\mathbf{s}_{12}|^2 = 1 \\ \mathbf{s}_{11}^* \mathbf{s}_{12} + \mathbf{s}_{22}^* \mathbf{s}_{21} = 0 \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} \mathbf{s}_{11} & \mathbf{s}_{12} \\ \mathbf{s}_{21} & \mathbf{s}_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{s}_{11}^* & \mathbf{s}_{21}^* \\ \mathbf{s}_{12}^* & \mathbf{s}_{22}^* \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \implies \begin{cases} |\mathbf{s}_{11}|^2 + |\mathbf{s}_{12}|^2 = 1 \\ |\mathbf{s}_{22}|^2 + |\mathbf{s}_{21}|^2 = 1 \\ \mathbf{s}_{11}^* \mathbf{s}_{21} + \mathbf{s}_{22}^* \mathbf{s}_{12} = 0 \end{cases}$$

...e pertanto:

$$\begin{cases} |\mathbf{s}_{12}| = |\mathbf{s}_{21}| \\ |\mathbf{s}_{11}| = |\mathbf{s}_{22}| \end{cases}$$

Proprietà di un 2-bocche

ancora per un 2 – bocche privo di perdite:

$$\tilde{\mathbf{z}} + \mathbf{z}^* = 0$$

$$\begin{pmatrix} z_{11} & z_{21} \\ z_{12} & z_{22} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} z_{11}^* & z_{12}^* \\ z_{21}^* & z_{22}^* \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \left\{ \begin{array}{l} z_{11}, z_{22} \rightarrow \textit{immaginari} \\ |z_{12}| = |z_{21}| \\ \varphi^{12} = \pi - \varphi^{21} \end{array} \right.$$

2 – bocche privo di perdite e reciproco:

$$\mathbf{z} + \mathbf{z}^* = 0$$

Tutti gli elementi di \mathbf{z} sono immaginari

Proprietà di un 2-bocche

Reciprocità, matrice di trasmissione:

$$\text{Da } \mathbf{t} = \begin{pmatrix} \frac{1}{s_{21}} & -\frac{s_{22}}{s_{21}} \\ \frac{s_{11}}{s_{21}} & -\frac{\det \mathbf{s}}{s_{21}} \end{pmatrix}$$

$$\det \mathbf{t} = \frac{s_{22}s_{11} - \det \mathbf{s}}{(s_{21})^2} = \frac{s_{22}s_{11} - s_{22}s_{11} + s_{12}s_{21}}{(s_{21})^2} = \frac{s_{12}}{s_{21}}$$

Se è reciproco:

$$\det \mathbf{t} = 1$$

Se è reciproco e privo di perdite:

Matrice \mathbf{t} specificata da: $|\mathbf{t}_{11}| \quad \varphi^{11} \quad \varphi^{12}$